

دانشکده مهندسی برق

نام دانشجو: كسرى خلفي

شماره ی دانشجویی : ۹۵۲۳۰۳۸

استاد درس : دكتر فرزانه عبداللهي

سرپرست ازمایشگاه: مهندس امینی

آزمایش شماره ی ششم

# پایتون:

در ابتدا به پیاده سازی روش هاپفیلد به کمک پایتون میپردازیم. که تابع های مربوط به شکل زیر می باشند:

۱- تابع Sign:

در این تابع به کمک numpy اعداد را تخشیص میدهیم که منفی یا مثبت هستند با این تفاوت که به جای صفر عدد -۱ را جایگزین میکنیم

## ٢- تابع آسنكرون:

این تابع دارای دو ورودی با نام های  $v_new$  و  $v_nold$  می باشد که در خروجی  $v_new$  جدید را به ما برمیگرداند به طوری که تنها یک عبارت از ارایه های وکتور نسبت به قبلی تغییر یابد

### : image\_info\_extracker تابع -3

این تابع عکس را میخواند و به صورتی سیاه سفید تبدیل میکند و اعداد بالای ۱۰ به ۲۰۰ و اعداد کوچکتر از ۱۰ به صفر مپ میشوند و در نهایت این تابع را به صورت ستونی تبدیل میکنیم

#### 4- تابع نمایش تصویر:

این تابع با داشتن یک بردار تصویر ان بردار را نمایش میدهد

```
def show_image_from_info(input: np.ndarray):
plt.imshow(input.reshape((10, 10)))
plt.show()
```

#### 5- تابع نويز:

این تابع به متغیر و وکتور و ارایه ی ما به میزان دلخواه نویز اضافه میکند که ما در این مثال خاص گفتیم که به ارایه ی ۱۰ در ۱۰ ای که داریم که صد تا عدد دارد ۵ تایش را عوض کن و نویزی کند

#### 6- تابع debug print:

این تابع تنها به این دلیل استفاده شد که بتوانیم دو تابع را در کنار هم به صورت همزمان ببینیم

```
42
43  def debug_print(a: np.ndarray, b: np.ndarray):
44  for i in range(len(a)):
45  print(a[i], b[i])
46
```

سیس عکس های داده شده را به عنوان ورودی به تابع میدهیم که بدین صورت میباشد:

```
photo_b = image_info_extrackter("photo_b.jpg")

photo_d = image_info_extrackter("photo_d.jpg")

photo_g = image_info_extrackter("photo_g.jpg")

photo_k = image_info_extrackter("photo_k.jpg")

photo_p = image_info_extrackter("photo_p.jpg")

photo_p = image_info_extrackter("photo_p.jpg")
```

سیس داده ها را نویزی کرده تا با حرف اصلی شباهت نداشته باشند

```
57
58    noisy_b = noisy("photo_b.jpg", 5)
59    noisy_d = noisy("photo_d.jpg", 0)
60    noisy_g = noisy("photo_g.jpg", 5)
61    noisy_k = noisy("photo_k.jpg", 5)
62    noisy_p = noisy("photo_p.jpg", 5)
63
```

سیس W را به کمک این ماتریس ها به صورت زیر تشکیل میدهیم

```
pattern = np.transpose(np.concatenate(([photo_b], [photo_d], [photo_g], [photo_k], [photo_p]), axis=0))

m = pattern.shape[0]

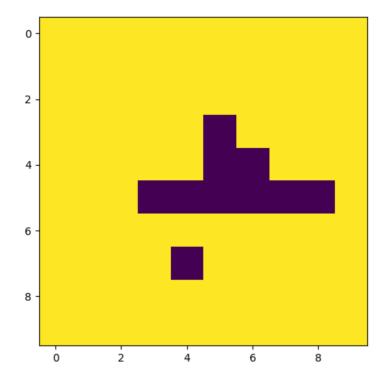
n = pattern.shape[1]

W = np.dot(pattern, np.transpose(pattern)) - n * np.eye(m)
```

با تشکیل W و ضرب در ساختار یاد شده را در داخل یک while گذاشته و انقدر پیش میرویم تا دو داده با هم برابر گردند

```
input = photo_b
     show_image_from_info(input)
     v0 = np.transpose(np.array([input]))
82
     v \text{ old} = v0
     counter = 0
84
     v_new = np.ones((len(v_old), 1))
     while True:
         v_new_temp = sign(np.dot(W, v_old))
         debug_print(v_old, v_new_temp)
         break
         counter += 1
         show_image_from_info(v_new)
         print("iter {} -> {}".format(counter, np.transpose(v_new)))
         if np.allclose(v_old, v_new):
             print("result -> {}".format(np.transpose(v_new)))
             show_image_from_info(v_new)
             break
         v_old = v_new
```

#### داده ی ورودی جهت تشخیص به صورت زیر میباشد:



# که به ترتیب برای learn ترتیب به صورت زیر میباشد:

